PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11) Publication number:

04-245488

(43) Date of publication of application: 02.09.1992

(51)Int.Cl.

H01L 41/09 H01L 41/24

(21)Application number: 03-009887

(71)Applicant: MURATA MFG CO LTD

(22)Date of filing:

30.01.1991

(72)Inventor: HAYASHI MASATAKE

KIKKO TOSHIHIKO

ANDO AKIRA

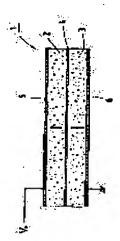
(54) DRIVING METHOD OF PIEZOELECTRIC BIMORPH ELEMENT AND PIEZOELECTRIC BIMORPH ELEMENT

(57)Abstract:

PURPOSE: To obtain the large amount of displacement by a method wherein a larger electric field is applied to a piezoelectric bimorph element to drive the element utilizing that in the case an electric field of the intensity of an electric field, which is applied to individual piezoelectric material layers, is applied in the polarization direction and the opposite direction to the polarization direction, the applying electric field is distributed small.

CONSTITUTION: When the thickness of a piezoelectric ceramic layer 2 on one side of piezoelectric ceramic layers 2 and 3 is assumed (t1), the coercive field intensity of a piezoelectric material constituting the layer 2 is assumed Ec, the minimum of the product Ec×t1=Vc of the

thickness (t1) and the intensity Ec is assumed V1, the thickness of the other piezoelectric ceramic layer 3 is assumed (t2), the coercive filed intensity of a piezoelectric material constituting the layer 3 is assumed Ec and the minimum of the product Ec × t2=Vc of the thickness (t2) and the intensity Ec is assumed V2, a voltage of V1+V2 or higher is applied to a piezoelectric bimorph element 1. Thereby, the large amount of displacement can be obtained.



LEGAL STATUS

[Date of request for examination]

[Date of sending the examiner's decision of rejection]

[Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection

(19)日本国特許庁 (JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11)特許出願公開番号

特開平4-245488

(43)公開日 平成4年(1992)9月2日

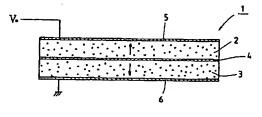
(51) Int.Cl. ⁶	識別記号	庁内整理番号	FI			技術表	示箇所
H 0 1 L 41/09 41/24							
		7342-4M	H01L	41/08		M	
		7342-4M		41/22		Z	
•				宋龍査審	未請求	請求項の数 2 (全	11 頁)
(21) 出願番号	待顧平3−9887		(71)出願人	0000062	000006231		
				株式会社	土村田製	作所	
(22)出願日	平成3年(1991)1月30日		•	京都府县	長岡京市	天神二丁目26番10号	
			(72)発明者	林 誠	grj		
				京都府	長岡京市	天神二丁目26番10号	株式
				会社村E	田製作所P	þ	
			(72)発明者	橋高 角	女彦		
				京都府县	長岡京市	天神二丁目26番10号	株式
				会社村E	H製作所P	4	
			(72)発明者	安藤	易		
				京都府長	長岡京市	天神二丁目26番10号	株式
				会社村田	H製作所P	4	
			(74)代理人	弁理士	宫▼崎⊿	▲ 主稅	

(54) 【発明の名称】 圧電パイモルフ索子の駆動方法及び圧電パイモルフ索子

(57)【要約】 (修正有)

【目的】より大きな変位量を実現し得る圧電パイモルフ 素子の駆動方法、及びこのような大変位量を実現し得る 構造を備えた圧電パイモルフ案子を提供する。

【構成】 第1,第2の圧電セラミックス層2,3が、中縮の位相が逆となるように電気的に直列に接続された圧電パイモルフ楽子1の駆動方法であって、第1,第2の圧電セラミックス層2,3のうち、一方の圧電セラミックス層2を構成している圧電材料の抗電界強度Ecとし、これらの積Ec×t1 =V6 が最小のものをV1、他方の圧電セラミックス層3の厚みをt1、該圧電セラミックス層3を構成している圧電材料の抗電界強度をEcとし、これらの積Ec×t1 =V6 が最小のものをV7 としたときに、圧電パイモルフ案子1E7 以上の電圧を印加する、圧電パイモルフ案子の駆動方法。



(2)

特開平4-245488

【特許請求の範囲】

【請求項1】 直接または間接的に積層された第1,第 2の圧電体を備え、前配第1、第2の圧電体が、それぞ れ、1の圧電体層または同位相で伸縮するように分極処 理、配向処理及び電気接続された積層圧電体層からな り、かつ前配第1,第2の圧電体が伸縮の位相が逆とな るように電気的に直列に接続された圧電パイモルフ森子 の駆動方法であって、前配第1,第2の圧電体のうち、. 一方の圧電体に含まれる圧電体層において、該圧電体層 の厚みを t1 、 該圧電体層を構成している圧電材料の抗 10 電界強度をEcとし、これらの積Ec×t1=Vcが最 小のものをV1、他方の圧電体に含まれる圧電体層にお いて、該圧電体層の厚みをt2、該圧電体層を構成して いる圧電材料の抗電界強度Ecとし、これらの積Ec× t: =Vcが最小のものをV: としたときに、前配圧電 パイモルフ索子にV1+V2以上の電圧を印加すること を特徴とする、圧電パイモルフ索子の駆動方法。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【産業上の利用分野】本発明は、例えばアクチュエータ として用いられる圧電パイモルフ案子の駆動方法及び圧 電パイモルフ案子に関し、特に、大変位量を得るための 駆動方法及び眩駆動方法に適した圧電パイモルフ案子に 関する。

[0002]

【従来の技術】図2及び図3は、それぞれ、従来の圧電パイモルフ索子の一例を示す各断面図である。図2に示した圧電パイモルフ索子1は、圧電セラミックス層2,3を電極4を介して積層し、外側主面に電極5,6を形成した構造を有する。圧電セラミックス層2,3は、図示の矢印で示す方向に分極処理されている。駆動に際しては、図示のように電極5,6間に電圧を印加する。他方、図3に示す圧電パイモルフ索子7では、圧電セラミックス層8,9が電極10を介して積層されており、外側に電極11,12が形成されている。圧電セラミックス層8,9は、図示の矢印で示すように、同一方向に分極処理されている。駆動に際しては、電極10と、外側の電極11,12との間に電圧を印加する。図2に示した圧電パイモルフ索子1では、圧電セラミックス層2,

3が電気的に直列に接続されることになるため、該圧電パイモルフ索子1を直列型と称することにする。これに対して、図3の圧電パイモルフ索子7では、圧電セラミックス層8,9が電気的に並列に接続されることになるため、この圧電パイモルフ索子7を並列型と称することにする。同一変位量を得る場合、並列型の圧電パイモルフ索子7では、直列型の圧電パイモルフ索子1に比べて駆動電圧が1/2ですむ。従って、並列型の圧電パイモルフ索子7が従来より多用されている。

[0003]

【発明が解決しようとする課題】ところで、上述したよ うな圧電パイモルフ索子においては、使用する圧電体の 抗電界強度を超える電圧を印加した場合、二層の圧電セ ラミックス層のうち、一方における分極が反転し、屈曲 しなくなることが知られている。すなわち、圧電パイモ ルフ素子1, 7において、総厚みを t、抗電界強度をE cとすると、圧電パイモルフ索子1では、Ec×tを超 える電圧を印加すると、電圧印加方向と逆方向に分極処 理されている圧電セラミックス層2の分極が反転し、駆 動し得なくなると考えられていた。従って、従来、上述 したEc×t以下の電圧を印加することによって使用し ていたため、大きな変位量を得ることができなかった。 また、図3に示した圧電パイモルフ索子7においても、 Ec×(t/2)を超える電圧を印加した場合には、分 極反転により駆動しなくなることが実験的に確認されて いる。

【0004】本発明の目的は、より大きな変位量を実現 し得る圧電パイモルフ索子の駆動方法、並びにこのよう な大変位量を実現し得る構造を備えた圧電パイモルフ索 30 子を提供することにある。

[0005]

【課題を解決するための手段】本顧の第1の発明は、直 接または間接的に積層された第1, 第2の圧電体を備. え、前記第1, 第2の圧電体が、それぞれ、1の圧電体 **層または同位相で伸縮するように分極処理、配向処理及** び電気接続された積層圧電体層からなり、かつ前記第 1, 第2の圧電体が伸縮の位相が逆となるように電気的 に直列に接続された圧電パイモルフ索子の駆動方法であ って、第1, 第2の圧電体のうち、一方の圧電体に含ま れる圧電体層において、該圧電体層の厚みをti、該圧 電体層を構成している圧電材料の抗電界強度をEcと し、これらの積 $Ec \times t_1 = Vc$ が最小のものを V_1 、 他方の圧電体に含まれる圧電体層において、該圧電体層 の厚みをt:、該圧電体層を構成している圧電材料の抗 **電界強度をEcとし、これらの積Ec×t₂=Vcが最** 小のものをV₂ としたときに、前配圧電パイモルフ条子 にV1 +V2 以上の電圧を印加することを特徴とするも のである.

【0006】また、本願の第2の発明は、直接または問 50 接的に積層された第1,第2の圧電体を備え、前記第 (3)

特開平4-245488

1, 第2の圧電体は、一方が1の圧電体層または2以上 の圧電体層を積層してなる積層圧電体層からなり、他方 が2以上の圧電体層を積層してなる積層圧電体層からな り、かつ各積層圧電体層内の複数の圧電体層が同位相で 伸縮するように分板処理、配向処理及び質気的接続され ており、前配第1,第2の圧電体が電気的に直列に接続 されており、それによって第1,第2の圧電体間で伸縮 の位相が逆となるように駆動されるように構成されてい ることを特徴とする、圧電パイモルフ案子である。

【作用】本願の第1の発明は、図2に示した直列型の圧 電パイモルフ索子1や、後述する実施例に示されている ような直列型の圧電パイモルフ索子の駆動方法に関す る。第1の発明の基本的原理を、図2に示した圧電パイ モルフ索子1を例にとり説明する。圧電パイモルフ索子 1は、電気回路的には、2個のコンデンサが直列に接続 された構造に相当する。従って、電極5,6間に電圧を 印加した場合、図2の電極5と電極6とに誘起される電 荷は、それぞれ、符号が反対で、その絶対値が等しいも のとなる。ここで、前配圧電パイモルフ索子1を構成す る圧電体としての圧電セラミックス層2, 3の電気的性 質に着目する。図1は、圧電体における代表的な電場E と誘起電荷Qとの関係を示す。一般に、強誘電体である 圧電体では、電場Eと誘起電荷Qとの関係には、図1に 示すようにヒステリシスが存在する。従って、例えば、 電極5に正電位を与えたとき、圧電セラミックス層2に は分極方向と反対方向の電界が印加されるため、図1の 曲線RBに沿って電荷 Δ Q,が誘起される。また、圧電 セラミックス層3には曲線RAに沿って電荷ΔQ。が誘 記される。

【0008】本願の第1の発明の駆動方法では、前述し たように常に $(\Delta Q_k \ の絶対値) = (\Delta Q_k \ の絶対値)$ が成り立つ。従って、圧電セラミックス層2に印加され る電界強度をE,、圧電セラミックス層3に印加される 電界強度をEA とすると、図1のヒステリシスから、E ▲ >E 』の関係のあることがわかる。すなわち、分極方 向と印加電界方向が一致している圧電セラミックス層3 倒には、印加される電界が大きく分配され、分極方向と 電界方向が反対の圧電セラミックス層 2 側には印加され る電界が小さく分配される。従来、図2に示した直列型 の圧電パイモルフ索子1では、圧電パイモルフ索子1の 総厚みをt、抗電界強度をEcとしたときに、Ec×t = Vc を超える電圧を印加すると、分極反転が生じると 考えられていた。しかしながら、上記のように、現実に は、V。>0のとき圧電セラミックス層2側には、印加 電界が小さく分配され、V。 <0 のとき圧電セラミック ス層3には、印加電圧が小さく分配される。従って、上 配Ec×tを超える電圧を印加したとしても、V。>0 のとき圧電セラミックス層2自体にEcを超える電界が 現実に印加されるまでは分極反転を起こさないことがわ 50 ある。また、比較のために、図3に示した並列型の圧電

かる。そこで、本願の第1の発明では、Ec×tを超え る電圧を印加して駆動しても直ちに分極反転は生じない ことを考慮し、積極的にEc×tを超える電圧を印加 し、それによって従来得られなかった大きな変位量を得 ることが可能とされている。なお、最大印加電圧及び最 大変位量は、電場ー電束密度のヒステリシスの形に依存 していて、両者は、理論上、電場の正負の領域における ヒステリシスの傾きの比を制御することにより任意の値 を得ることができる。

【0009】本願の第1の発明は、上述した本願の基本 的原理を利用したものであり、駆動される圧電パイモル フ索子の構造が上述した特定の構造を有するため、以下 のように駆動される。すなわち、一方の圧電体に含まれ る圧電体層おいて、該圧電体層の厚みを tı、 該圧電体 層を構成している圧電材料の抗電界強度をEcとし、こ れらの積Ec×t1=Vcが最小のものをV1とし、他 方の圧電体に含まれる圧電体層において同様に求めた抗 電界強度と厚みの積が最小のものをV2 としたときに、 圧電パイモルフ素子にV1 +V2 以上の電圧を印加する ものである。すなわち、第1の発明は、個々の圧電体層 に印加される電界強度が、分極方向と反対方向に電界が 印加される場合には印加電界が小さく分配されることに **鑑み、より大きな電界を印加して駆動することにより、** より大きな変位量を得ようとするものである。

【0010】さらに、本願の第2の発明では、上述した 第1の発明における駆動方法に適用される圧電パイモル フ索子が提供される。この第2の発明の圧電パイモルフ 素子では、第1. 第2の圧電体が直接または間接的に積 **層されている。ここで、「間接的に積層された」なる表** 現は、第1、第2の圧電体間に金属板や絶縁性のセラミ ックス層を介在させてもよいことを意味するために用い られている。第2の発明の圧電パイモルフ索子では、第 1, 第2の圧電体が電気的に直列に接続されており、そ れによって第1の圧電体間で伸縮の位相が逆となるよう に駆動されてパイモルフ索子として動作するように構成 されている。従って、前述した第1の発明の駆動方法に 従って駆動させることができ、それによって従来は得ら れなかった大きな変位量を得ることができる。

[0011]

【実施例の説明】第1の実施例

図2を参照して、本発明の第1の実施例の駆動方法を説 明する。まず、0.2mmの厚みのPb(Zr, Ti) O』系圧電セラミックスよりなる単板を用意し、各単板 の両主面に導電ペーストを塗布し、それぞれ厚み方向に 同じ低圧を印加して分極処理を施した。次に、上記2枚 の単板を、分極方向が互いに逆方向となるように接着固 定することにより、図2に示した圧電パイモルフ索子1 を得た。用意した圧電パイモルフ索子1の大きさは、総 厚みが0. 4mmであり、有効長20mm×幅5mmで (4)

特開平4-245488

バイモルフ索子7を、上記と同一の圧電セラミックスよ りなる単板を用いて構成した。すなわち、圧電パイモル フ索子1を用意した場合とは逆に、2枚の圧電セラミッ クスよりなる単板を、互いの分極方向が同一方向となる ように接着固定することにより、同じ大きさの圧電パイ モルフ素子?を作製した。次に、上述した圧電パイモル フ索子1及び圧電パイモルフ索子7に、図示のように電 圧を印加することにより、駆動した。この場合、各圧電 パイモルフ索子1,7の変位量と、印加電圧の関係を、 図7にそれぞれ実線及び一点鎖線で示す。図7から明ら かなように、直列型の圧電パイモルフ索子1では、並列 型の圧電パイモルフ索子?の場合に比べて約2倍の変位 量の得られることがわかる。すなわち、圧電パイモルフ 案子1では、非常に大きな印加電圧をかけることがで き、それによってより大きな変位量の得られることがわ かる。また、下記の表1に、圧電パイモルフ索子1を駆 動する際に、該圧電パイモルフ索子1の総厚みに対して 印加した電圧と、その場合の各圧電セラミックス層 2, 3に印加されている電圧との関係を示す。

[0012]

【表1】

)

経厚みに印 加された配 圧 (V)	分極と電界の方向 が一致する層に印 加される電圧(V)	分極と電界の方向 が反対の層に印加 される電圧 (V)
100	7 9	2 1
200	153	4 7
300	2 2 6	7 4
400	298	102

【0013】表1から明らかなように、分極方向と電界 方向が一致している圧電セラミックス層3側では、大き な電圧が印加され、分極方向と電界方向が反対である圧 電セラミックス層2側には小さな電圧しか印加されてい ないことがわかる。すなわち、圧電セラミックス層2, 3の印加電圧の比は、ほぼ、1:3となっており、従っ て分極方向と電界方向が反対の圧電セラミックス層2側 には、総厚みに印加した電界の1/4の電圧しか分配さ れていないことがわかる。よって、圧電パイモルフ素子 1の総厚み t に対し、分極反転が起こると考えられたE c×tの約2倍の電圧を印加することができ、それによ って、従来の圧電パイモルフ索子の駆動方法に比べて、 約2倍の変位量の得られることがわかる。本発明の駆動 方法が適用される圧電パイモルフ索子は、図2に示した ものに限らない。例えば、図4に断面図で示すように、 圧電セラミックス層2, 3がシム材のような金属材料か らなる金属板4aを介して貼り合わされた構造のもので あってもよい。すなわち、圧電セラミックス層2、3は シム材からなる金属板4aを介して間接的に積層されて いるものであってもよく、この場合においても、上述し た第1の実施例の駆動方法に従って駆動することによ 50 主面に電極用導電ベーストを塗布することに代えて、2

り、従来の圧電パイモルフ索子の駆動方法に比べて大き な変位量を実現することができる。

【0014】第2の実施例

図5は、本発明の第2の実施例の駆動方法により駆動さ れる圧電パイモルフ索子21を示す断面図である。ま ず、3枚の寸法の等しい圧電セラミックスよりなる単板 を用意し、各単板の両主面に電極用導電ペーストを塗布 した後、3枚のうち2枚について、それぞれ、厚み方向 に同じ電圧を印加して分極処理を施した。そして、分極 処理のされていない圧電セラミックス単板を中央にし て、両側に分極処理された圧電セラミックスよりなる単 板を接着固定することにより、図5に示した圧電パイモ ルフ索子21を得た。図5において、22,23は分極 処理された圧電セラミックス層を示し、上述した分極処 理された圧電セラミックスよりなる単板で構成されてい る。また、24は分極処理されていない単板により構成 されたセラミックス層を示す。圧電セラミックス層2 2, 23は、互いの分極方向が逆方向となるように分極 処理されている。この圧電パイモルフ索子21を、図5 20 に示すように電気的に接続して駆動した。すなわち、圧 電パイモルフ索子21は、前述した直列型の圧電パイモ ルフ索子として駆動される。

【0015】比較のために、図6に示す圧電パイモルフ 索子29を、圧電パイモルフ索子21と同様にして作製 した。異なる点は、圧電セラミックス層30,31の分 極方向が揃えられていることにある。また、駆動に際し ては、図示のように電気的に接続して、前述した並列型 圧電パイモルフ索子として駆動した。

【0016】図8に、圧電パイモルフ索子21,29を 駆動した場合のそれぞれの印加電圧と変位量の関係を示 す。なお、図8の特性は、第1の実施例の場合と同様 に、圧電パイモルフ素子21,29の総厚みが0.4m mとなるように統一するために、各圧電セラミックス2 2, 23, 30, 31及びセラミックス層24の厚みを 0. 13mmとした以外は、第1の実施例と同様であ る。図8から明らかなように、圧電パイモルフ素子21 を駆動した場合には、実線で示すように印加電圧を大き くすることができ、それによって並列型の圧電パイモル フ索子29の場合に比べて2倍以上の変位量を実現し得 ることがわかる。すなわち、図8から明らかなように、 直列型の圧電パイモルフ索子21では、総厚みtに対し て分極反転が起こると考えられていたEc×2t/3の 約2倍の電圧を印加することができ、並列型圧電パイモ ルフ紫子29に比べて2倍の変位量を得ることができ

【0017】 第3の実施例

第1の実施例で用いた圧電パイモルフ索子1と同様の構 造を有する圧電パイモルフ索子を作製した。異なる点 は、用意した2枚の圧電セラミックスよりなる単板の両 (5)

特開平4-245488

7

枚の圧電セラミックスよりなる単板のそれぞれ一方主面 に電極用導電ペーストを塗布し、他方主面に電極用導電 ペーストを塗布する工程を省略したことにある。そし て、分極に際しては、導電ペーストの塗布されていない 傾の主面を導電性ゴムに押し付けることにより行った。 このようにして分極処理された2枚の圧電セラミックス 層よりなる単板を、分極方向が相互に逆方向となるよう に、かつ導電ペーストによる電極が形成されていない側 の主面同士を接着することにより、圧電パイモルフ索子 ルフ索子を作製した。このようにして得た圧電パイモル フ索子について、図2に示した圧電パイモルフ索子1と 同様に電気的に接続して電圧を印加したところ、第1の 実施例における圧電パイモルフ索子1の印加電圧-変位 量の関係(図7に示した関係)と同様の関係の得られる ことが確かめられた。従って、本発明の圧電パイモルフ 素子の駆動方法は、内部電極の有無に拘らず、分極方向 が反対である第1, 第2の圧電体を積層してなる圧電パ イモルフ索子に一般的に適用し得るものであることがわ かる.

【0018】 <u>3以上の圧電体層を有する積層型の圧電パ</u> イモルフ索子についての実施例

従来より、圧電体層としての圧電セラミックス層が3以 上の積層型の圧電パイモルフ案子が公知である。従来か ら用いられている、この種の積層型圧電パイモルフ案子 を図9及び図10に示す。図9の圧電バイモルフ索子4 1は、圧電セラミックス層42a~42cからなる第1 の圧電体42と、圧電体層としての圧電セラミックス層 43a~43cからなる第2の圧電体43とを積層した 構造を有する。各圧電セラミックス層42a~42c、 43a~43cに電界を印加するために、電極44a~ 44gが圧電セラミックス層を介して重なり合うように 配置されている。駆動に際しては、図示のように、端子 電極45a, 45b, 45cを設け、それぞれ、2V、 1 V及び0の電位を印加することにより、第1の圧電体 42と第2の圧電体43とが逆位相で仲縮するように構 成されている。以下、この形式の積層型の圧電パイモル フ索子41を三端子型圧電パイモルフ索子と呼ぶ。

)

【0019】図10は、従来から用いられている積層型圧電パイモルフ索子の他の例を示す模式図である。この圧電パイモルフ索子51は、前述した並列型に属するものであり、圧電体層としての圧電セラミックス層52a~52cからなる第1の圧電体52と、圧電セラミックス層53a~53cからなる第2の圧電体53とを有する。そして、各圧電セラミックス層52a~52c、53a~53cに電界を印加するために、電極54a~54gが圧電セラミックス層を介して重なり合うように設けられており、さらに端子電極55、56が積層体の両端面に付与されている。駆動に際しては、端子電極55、56から逆極性の電圧を交互に印加することによ

り、第1の圧電体52及び第2の圧電体53が逆位相で 仲縮し、パイモルフとして動作するように構成されてい る。

R

て、分極に際しては、導電ペーストの整布されていない (0020)上述した並列型圧電パイモルフ案子51で 傾の主面を導電性ゴムに押し付けることにより行った。 このようにして分極処理された2枚の圧電セラミックス 652 の圧電セラミックス 652 の圧電セラミックス 652 の圧電セラミックス 652 の圧電セラミックス 652 の 652

【0021】図11は、本願の第2の発明の一実施例と しての圧電パイモルフ案子61を模式的に示す図であ る。この圧電バイモルフ素子61は、上述した分類によ れば直列型の圧電バイモルフ素子に属し、以下の説明か ら明らかなように、従来の並列型の積層圧電パイモルフ 素子51や三端子型圧電パイモルフ素子41に比べて極 めて大きな変位量を実現し得る。圧電パイモルフ索子6 20 1は、圧電体層としての圧電セラミックス層62a~6 2 cからなる第1の圧電体62と、圧電セラミックス層 63a~63cからなる第2の圧電体63とを積層した 構造を有する。各圧電セラミックス層62a~62c, 63a~63cに電界を印加するために、電極64a~ 64gが互いに重なり合うように形成されており、さら に電圧を印加するために、端子電極65a,65b,6 5 cが、図示のように積層体の端面に形成されている。 駆動に際しては、図示のように端子電極65a,65b 間に電圧を印加する。印加電圧の極性を交互に逆転する ことにより、第1の圧電体62と第2の圧電体63と は、逆位相で伸縮され、従ってバイモルフとして動作す

【0022】上記のようにして構成された図9~図11 の各圧電パイモルフ索子41,51,61の変位量と印 加電圧との関係を図12に示す。図12において、太い 実線は本発明の第4の実施例としての圧電パイモルフ索 子61の特性を、細線は並列型圧電パイモルフ案子51 の特性を、一点鎖線は三端子型圧電パイモルフ素子41 の特性を示す。また、比較のために、図3に示した従来 40 の並列型圧電パイモルフ索子?の特性を二点鎖線で示 す。なお、これらの特性を測定するにあたって用意した 圧電パイモルフ素子の大きさは、全て、長さ25mm× 幅 1 0 mm×厚み 0. 3 mmとし、圧電材料として、 d *1=250×10⁻¹² m/Jのものを用いた。図12か ら明らかなように、直列型に属する圧電パイモルフ索子 61では、非常に大きな電圧を印加することにより駆動 することができ、それによって最大変位量が圧電パイモ ルフ索子41,51の約2倍に高められることがわか

5,56から逆極性の電圧を交互に印加することによ 50 【0023】上述した圧電パイモルフ案子61の製造方

(6)

特開平4-245488

に、三層の圧電セラミックス層101a~101cから なる第1の圧電体101と、五層の圧電セラミックス層 102a~102eからなる第2の圧電体とが構成され ていてもよい。さらに、第2の発明の圧電パイモルフ森 子は、上述した各構造例のように、第1,第2の圧電体 が直接に積層されていなくともよい。例えば、図19に 示すように、第1の圧電体62と第2の圧電体63との 間に、分極処理されていないセラミックス層111が設 けられていてもよい。この場合、セラミックス層111 図13に示すように積層した。すなわち、6枚のセラミ 10 の上面及び下面間は、同電位に電気的接続することが好

【0025】上述した実施例及び各変形例の積層型圧電 パイモルフ索子は、複数枚のセラミックグリーンシート を積層し、一体焼成して得られた焼結体73を用いて構 成されていた。本願の第2の発明の積層型の圧電パイモ ルフ素子は、第1, 第2の圧電体を、それぞれ、別途作 製し、貼り合わせることによって製作することも可能で ある。例えば、図20に示すように、図16に示した圧 電パイモルフ索子を得るのと同様の方法で得られた第1 の積層型圧電体121と第2の積層型圧電体122とを 別途作製し、それぞれの積層型圧電体121,122の 最外層の電極123a, 123d及び124a, 124 d間に電圧を印加してそれぞれの圧電体121, 122 内の圧電セラミックス層125a~125c, 126a ~126cを分極処理し、しかる後エポキシ系接着剤を 用いて貼り合わせることによって、図21に示すよう に、積層型圧電パイモルフ索子127を得ることができ る。また、図22に示すように、上述した貼り合わせに 際し、間にシム材等の金属板131を介して第1,第2 の積層型圧電体121、122を貼り合わせてもよく、 あるいは図23に示すように、絶縁性材料よりなる板状 体132を間に介して、第1,第2の圧電体121,1 22を貼り合わせてもよい。上記絶縁性材料よりなる板 状体132としては、例えばジルコニア等の絶縁性セラ ミックスからなるものが用いられる。また、上述した図 20~図23を参照して示した変形例では、第1,第2 の圧電体を一体焼成法によって得た後に、これらを貼り 合わせることにより積層型圧電パイモルフ素子を構成し ていたが、第1,第2の圧電体内の各圧電セラミックス 層についても、それぞれ別途焼成された圧電セラミック ス板を用い、これらを全て貼り合わせることによって、 積層型の圧電パイモルフ索子を構成してもよい。 さら に、例えば、ZnO等の配向膜の配向方向をスパッタリ ング等による成膜条件でコントロールすることによっ て、本発明の圧電パイモルフ素子を得ることも可能であ る。なお、本発明において用いられる圧電体としては、 前述した圧電セラミックスに限らず、単結晶からなるも のであってもよい。また、圧電単結晶であるLiTaO

』やLiNbO』の分極反転層を利用してもよいことを

法の一例を、図13を参照して説明する。Pbを若干の Srで置換し、少量の添加物を加えたモルフォトロピッ ク相境界近傍の組成のPb (Zr, Ti) Ox 系圧電材 料からなるセラミックグリーンシートを、ドクタープレ ード法により作製し、該セラミックグリーンシート上に Ag-Pdを主体とする導電ペーストを印刷した。導電 ペーストの印刷は、矩形のセラミックグリーンシートの 一方端録から、他方端録には至らないように行った。導 **電ペーストが印刷されたセラミックグリーンシートを、** ックグリーンシート71を、印刷された導電ペースト7 2の向きが交互に逆方向となるように配置し、その状態 で積層した。なお、最下層のセラミックグリーンシート 71では、下面にも導電ペースト72が印刷されてい る。次に、厚み方向に0.5~2トン/cm²の圧力を かけて圧着し、1100~1250℃の温度で数時間保 持し、焼成した。焼成後の素子寸法は、厚み0.3mm で、幅と長さはそれぞれ、10mm及び40mmであ る。次に、図14に示すように、得られた焼結体73の 両端面に端子電極74,65cを形成し、外部電極7 4, 65c間に50~250Vの電圧を印加することに より、焼結体73の各圧電セラミックス層62a~62 c, 63a~63cを図示の矢印の方向に示すように分 極処理した。次に、一方の端子電極74の中央にクロス のハッチングを付して示す端子電極部分75を除去する ことにより、端子電極65a、65bを形成し、図11 に示した圧電バイモルフ素子61を得た。

[0024] 変形例

Ì

図11に示した圧電パイモルフ索子61では、焼結体7 3の両端部に形成された端子電極65a~65cにより 電極64a~64gが電気的に接続されていた。これに 代えて、図15に模式的に示すように、各電極64a~ 64gは、焼結体内部に構成されたスルーホール電極8 1~83により同様に電気的に接続されていてもよい。 また、図16に模式的断面図で示すように、焼結体73 の両端面73a, 73bに至るように電極64b~64 gを形成しておき、接続されてはならない内部電極との 絶縁を果たすために、ガラス等の絶縁物84a~84e を端面73a,73bに塗布してもよい。この場合、絶 緑物84a~84eを塗布した後に、端子電極65a~ 65cが形成される。図11に示した積層型の圧電パイ モルフ素子61では、第1, 第2の圧電体62, 63 は、それぞれ、三層の圧電セラミックス層から構成され ていたが、本願の第3の発明の圧電バイモルフ案子は、 このような構成のものに限定されない。例えば、図17 に模式的断面図で示すように、焼結体73内において、 第1の圧電体91が一層の圧電セラミックス層からな り、第2の圧電体92が三層の圧電セラミックス層92 a~92cからなるように構成されていてもよい。同様 に、図18に模式的断面図で示すように、焼結体73内 50 指摘しておく。

30

(7)

特開平4-245488

11

[0026]

【発明の効果】以上のように、本願の第1の発明の駆動方法によれば、従来の圧電パイモルフ案子の駆動方法では得られなかった非常に大きな変位量を実現することができる。従って、カメラのシャッターやリレー等に用いるのに最適なアクチュエーターを提供することが可能となる。また、分極とは逆方向の電界が加わる圧電体層には、従来よりも印加電圧を小さくできるため、経時安定性、信頼性において優れた圧電パイモルフ素子を得ることができる。さらに、本願の第2の発明の圧電パイモルフ索子は、圧電体層の層数を変えることにより並列型の積層型圧電パイモルフ案子と比較して同じ電圧もしくは低い電圧で同じ変位量を得ることができ、しかも本願の第1の発明の駆動方法を用いれば、大きな変位量が得られる。

【図面の簡単な説明】

【図1】本願の第1の発明の原理を説明するための変位 **量と**印加電圧との関係を示す図。

【図2】第1の実施例において用いられる圧電パイモル フ索子を示す断面図。

【図3】従来の圧電パイモルフ素子の駆動方法を説明するための断面図。

【図4】第1の実施例において用いられる圧電パイモルフ索子の変形例を示す断面図。

【図5】第1の実施例において用いられる圧電パイモル

フ索子の変形例を示す断面図。 【図6】比較例としての並列型の圧電パイモルフ案子の

駆動方法を説明するための断面図。 【図7】 実施例及び従来例における変位量と印加電圧との関係を示す図。

【図8】実施例及び従来例における印加電圧と変位量との関係を示す図。

【図9】従来の三端子型圧電パイモルフ条子を示す模式 的斯面図。

【図10】従来の並列型圧電バイモルフ素子を示す模式 的断面図。 12 【図11】本顧の第2の発明の一実施例にかかる積層型 の圧電パイモルフ素子を示す模式的斯面図。

【図12】実施例及び従来例における変位量と印加電圧 との関係を示す図。

【図13】第2の発明の他の実施例の製造に用いられる セラミックグリーンシート及びその上に形成される導電 ベーストの形状を説明するための斜視図。

【図14】図11実施例を製造する工程を説明するための断面図。

0 【図15】第2の発明の他の実施例の変形例の積層型の 圧電パイモルフ索子を示す模式的断面図。

【図16】第2の発明の他の実施例の変形例の積層型の 圧電パイモルフ索子を示す模式的断面図。

【図17】第2の発明の他の実施例の変形例の積層型の 圧電パイモルフ素子を示す模式的斯面図。

【図18】第2の発明の他の実施例の変形例の積層型の 圧電パイモルフ索子を示す模式的断面図。

【図19】第2の発明の他の実施例の変形例の積層型の 圧電パイモルフ索子を示す模式的断面図。

20 【図20】第1,第2の圧電体を別途貼り合わせて構成 される積層型圧電パイモルフ索子を製造する工程を示す 斜視図。

【図21】図11実施例の圧電パイモルフ素子の変形例を示す斜視図。

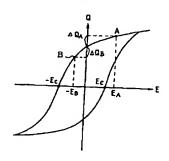
【図22】図11実施例の圧電パイモルフ紫子の変形例を示す斜視図。

【図23】図11実施例の圧電パイモルフ索子の変形例を示す斜視図。

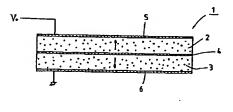
【符号の説明】

30 1,21は圧電パイモルフ素子、2,22は第1の圧電体としての圧電セラミックス層、3,23は第2の圧電体としての圧電セラミックス層、61は圧電パイモルフ素子、62は第1の圧電体、62a~62cは圧電体層としての圧電セラミックス層、63は第2の圧電体、63a~63cは圧電体層としての圧電セラミックス層を示す。

[図1]

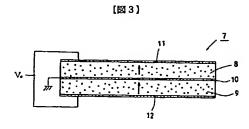


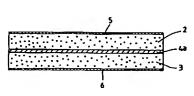
[図2]



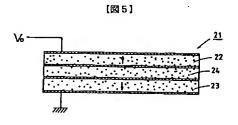
(8)

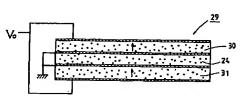
特開平4-245488



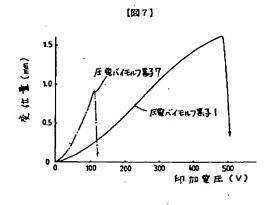


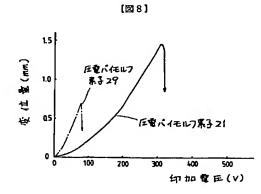
【図4】.

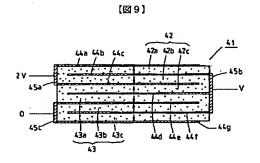


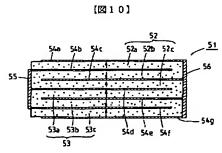


【図6】





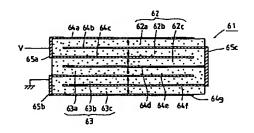




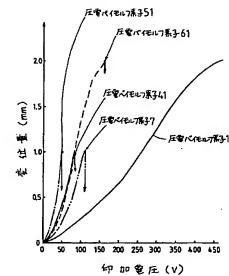
(9)

特開平4-245488

(図11)

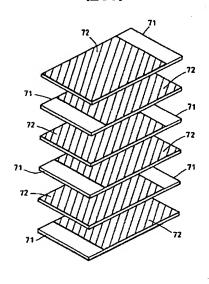


[図12]

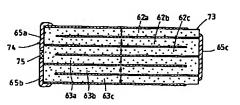


[図13]

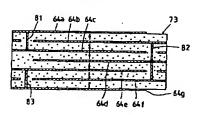
)_:



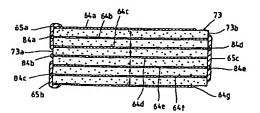
【図14】



[図15]

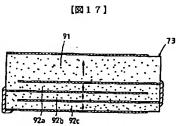


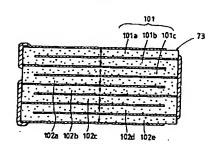
[図16]



(10)

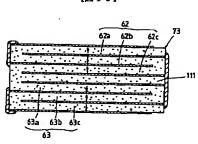
特開平4-245488



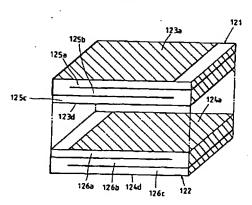


(図18)

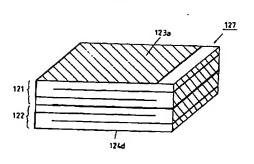
[図19]



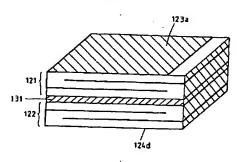
[図20]



[図21]



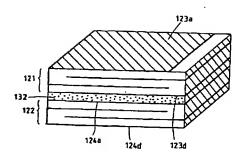
【図22】



(11)

特開平4-245488

【図23】



【手続補正書】

【提出日】平成4年1月14日

【手続補正1】

【補正対象書類名】図面

【補正対象項目名】図1

【補正方法】変更

【補正内容】

[図1]

